(12) NACH DEM VE GÜBER DIE INTERNATIONALE ZUSAMME BEIT AUF DEM GEBIET DES PATENTY SENS (PCT) VERÖFFENTLICHTE INTERNATIONALE ANMELDUNG

19/546625

(19) Weltorganisation für geistiges Eigentum Internationales Büro





(43) Internationales Veröffentlichungsdatum 2. September 2004 (02.09.2004)

PCT

(10) Internationale Veröffentlichungsnummer WO 2004/074057 A1

- (51) Internationale Patentklassifikation⁷:

B60T 8/00

- (21) Internationales Aktenzeichen: PCT/EP2004/001666
- (22) Internationales Anmeldedatum:

20. Februar 2004 (20.02.2004)

(25) Einreichungssprache:

Deutsch

(26) Veröffentlichungssprache:

Deutsch

DE

- (30) Angaben zur Priorität: 103 07 511.9 21. Februar 2003 (21.02.2003)
- (71) Anmelder (für alle Bestimmungsstaaten mit Ausnahme von US): KNORR-BREMSE SYSTEME FÜR NUTZ-FAHRZEUGE GMBH [DE/DE]; Moosacher Strasse 80, 80809 München (DE).
- (72) Erfinder; und
- (75) Erfinder/Anmelder (nur für US): HECKER, Falk [DE/DE]; Im Bäumle 33, 71706 Markgröningen (DE). HORN, Matthias [DE/DE]; Kaiserslauterer Str. 40, 70499 Stuttgart (DE). GÜCKER, Ulrich [DE/DE]; Im Wolfsgalgen 42, 71701 Schwieberdingen (DE). HUMMEL, Stefan [DE/DE]; Wilhelm-Blos-Str. 50, 71191 Stuttgart (DE).

- (74) Anwalt: SCHÖNMANN, Kurt; Knorr-Bremse AG, Moosacher Str. 80, 80809 München (DE).
- (81) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare nationale Schutzrechtsart): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.
- (84) Bestimmungsstaaten (soweit nicht anders angegeben, für jede verfügbare regionale Schutzrechtsart): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasisches (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), europäisches (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IT, LU, MC, NL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

Veröffentlicht:

mit internationalem Recherchenbericht

Zur Erklärung der Zweibuchstaben-Codes und der anderen Abkürzungen wird auf die Erklärungen ("Guidance Notes on Codes and Abbreviations") am Anfang jeder regulären Ausgabe der PCT-Gazette verwiesen.

- (54) Title: METHOD AND DEVICE FOR EFFECTING A COMPUTER-AIDED ESTIMATION OF THE MASS OF A VEHICLE, PARTICULARLY OF A GOODS-CARRYING VEHICLE
- (54) Bezeichnung: VERFAHREN UND VORRICHTUNG ZUR COMPUTERGESTÜTZTEN SCHÄTZUNG DER MASSE EINES FAHRZEUGS, INSBESONDERE EINES NUTZFAHRZEUGS
- (57) Abstract: The invention relates to a method for effecting a computer-aided estimation of the mass of a vehicle, particularly of a goods-carrying vehicle, based on the equilibrium ratio between the driving force F and the sum of the inertial force and drive resistances, in which the mass m and a gradient angle α of the roadway are contained as quantities. The method is characterized by the following steps: a) computer-aided differentiation of the equilibrium ratio according to the time with the assumption that the gradient angle α is constant, and; b) calculating the mass m of the vehicle and/or the reciprocal value 1/m from the equilibrium ratio differentiated according the time.
- (57) Zusammenfassung: Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur computergestützten Schätzung der Masse eines Fahrzeugs, insbesondere eines Nutzfahrzeugs, basierend auf der Gleichgewichtsbeziehung zwischen der Antriebskraft F und der Summe aus Trägheitskraft und den Antriebswiderständen, in welcher als Grössen die Masse m und ein Steigungswinkel α der Fahrbahn enthalten sind. Das Verfahren ist durch folgende Schritte gekennzeichnet: a) Computergestütztes Differenzieren der Gleichgewichtsbeziehung nach der Zeit unter der Annahme, dass der Steigungswinkel α konstant ist; b) Berechnen der Masse m des Fahrzeugs und/oder des reziproken Werts 1/m aus der nach der Zeit differenzierten Gleichgewichtsbeziehung.

